

**Сведения о ведущей организации по диссертации  
на соискание ученой степени кандидата технических наук  
Ватаевой Елизаветы Юрьевны  
«Параметрический синтез нелинейных САУ при полиномиальной  
аппроксимации»**

**Организация:**

полное наименование организации: *Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем машиноведения Российской академии наук*

сокращенное наименование организации: *ИПМаш РАН*

ведомственная принадлежность: *Министерство науки и высшего образования Российской Федерации*

**Контактные данные:**

почтовый адрес: *199178, Россия, Санкт-Петербург, Васильевский Остров, Большой проспект, дом 61.*

телефон: *(812) 321-47-78*

сайт: *<https://ipme.ru/>*

e-mail: *[ipmash@ipme.ru](mailto:ipmash@ipme.ru)*

**Руководитель:**

должность: *директор, доктор технических наук*

фамилия имя отчество: *Полянский Владимир Анатольевич*

Подразделение, на заседании которого будет рассматриваться диссертация: *лаборатория "Адаптивное и интеллектуальное управление сетевыми и распределенными системами"*

Основные публикации работников организации по профилю оппонируемой диссертации в рецензируемых научных изданиях, рекомендованных ВАК при Минобрнауки России, за последние 5 лет (не более 15 публикаций):

1. Фуртат, И.Б. Нелинейные законы управления, построенные на базе линейных с использованием нечетных функций / Фуртат И.Б., Гуцин П.А., Копысова Е.А. // Управление большими системами: сборник трудов. 2023. № 102. С.58 - 75.

2. Фуртат, И.Б. Управление динамическими системами при ограничениях на входные и выходные сигналы / Фуртат И.Б., Гуцин П.А., Нгуен Ба Хю // Автоматика и телемеханика. 2023. № 4. С. 45-63.

3. Андриевский, Б.Р. Программный комплекс автоматической настройки регулятора скорости вибрационной машины в системе реального времени / Андриевский Б.Р., Зайцева Ю.С. // Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ RU 2023666695, 03.08.2023. Заявка № 2023619489 от 11.05.2023.

4. Андриевский, Б.Р. Интеллектуальное управление со свойствами адаптации системой кратной синхронизации вибрационной установкой в реальном времени /

Андриевский Б.Р., Зайцева Ю.С. // Свидетельство о регистрации программы для ЭВМ RU 2023666696, 03.08.2023. Заявка № 2023619490 от 11.05.2023.

5. Фуртат, И.Б. Управление объектами с секторной нелинейностью с гарантией нахождения регулируемых переменных в заданных множествах / Нгуен Ба.Хю., Фуртат И.Б. // Мехатроника, автоматизация, управление. 2022. Т. 23. № 7. С. 351-355.

6. Фуртат, И.Б. Управление динамическими объектами с гарантией нахождения регулируемого сигнала в заданном множестве / Фуртат И.Б., Гуцин П.А. // Автоматика и телемеханика. 2021. № 4. С. 121-139.

7. Fradkov, A. Frequency-domain conditions for global synchronization of nonlinear systems driven by a nonperiodic external signal- tribute to Gennady Leonov / Fradkov A., Nijmeijer H. // Lobachevskii Journal of Mathematics. 2021. Т. 42. № 14. С. 3344-3351.

8. Андриевский, Б.Р. Алгоритмы аэродинамического управления относительным движением двух спутников по околокруговой орбите / Андриевский Б.Р., Кузнецов Н.В., Попов А.М. // Дифференциальные уравнения и процессы управления. 2020. № 4. С. 28-58.

9. Фуртат, И.Б. Алгоритм управления объектами с запаздывающим входным сигналом на базе субпредикторов регулируемой величины и возмущения / Фуртат И.Б., Гуцин П.А. // Автоматика и телемеханика. 2019. № 2. С. 3-23.

10. Фуртат, И.Б. Алгоритм управления по выходу нелинейными системами с компенсацией возмущений и помех измерения / Фуртат И.Б., Гуцин П.А., Перегудин А.А. // Мехатроника, автоматизация, управление. 2019. Т. 20. № 1. С. 3-15.

11. Фрадков, А.Л. Адаптивное управление нестационарными нелинейными объектами на основе алгоритмов скоростного градиента / Томчина О.П., Поляхов Д.Н., Токарева О.И., Фрадков А.Л. // Информационно-управляющие системы. 2019. № 3 (100). С. 37-44.

12. Фуртат, И.Б. Алгоритм управления в условии насыщения сигнала управления и его производных / Фуртат И.Б., Гуцин П.А. // Управление большими системами: сборник трудов. 2019. № 77. С. 47-69.



5

В.А. Полянский

« 25 » апреля 20 24 г.